



2008年4月1日


[首页](#) | [分院简介](#) | [机构设置](#) | [新闻中心](#) | [院地合作](#) | [科研成果](#) | [院士风采](#) | [基层党建](#) | [人事监审](#) | [English](#)

科技动态



“车95井催化曝气脱硫工艺技术研究与应”项目通过验收



芯源公司匀胶显影系列产品通过新产品投产鉴定



中科院-NEDO-产综研燃料电池和氢能技术领域研讨会在大化所举行



2007年微生物分子生态学技术高级研讨班在沈举行

科技动态

我国第二台6000米自治水下机器人“CR-02”通过验收

发布时间：2007-6-25

近日，中国大洋协会办公室在青岛主持召开了“‘CR-02’6000米自治水下机器人研究与开发”课题验收会。验收专家组一致同意通过验收，专家评价为优秀完成项目。至此，该项目在完成高水平研究与开发和大量湖海试工作的基础上正式结题，成为我国继“CR-01”后又一个深海科学考察和探索的高技术平台。

“CR-02”6000米自治水下机器人是一项多学科交叉、多种高新技术集成、院内外多个单位和俄罗斯专家参与研制、面向应用的高技术课题。该课题由中国科学院沈阳自动化研究所总体负责，联合中国船舶重工集团公司第七〇二研究所、中国科学院声学研究所、哈尔滨工程大学、南京大学、上海交通大学等单位，共同研制完成。

该课题于1999年3月签定合同。各相关单位密切配合，按时完成系统的研究开发工作。经过两代科技人员8年多的辛勤努力与拼搏，终于圆满地完成了各项工作，顺利通过验收。

“CR-02”除具有“CR-01”的功能外，还具有更好的机动性能，并具有对洋底微地形地貌进行探测和对洋底地形的跟踪能力和爬坡能力，使“CR-02”具备进行多种深海资源调查的能力。“CR-02”机器人首次使用了双电机对转浆推力器，提高了纵垂面运动的机动性；首次研制了非同轴的对转螺旋桨。通过对推进器进行合理布局，提高了潜水器的操纵性，使“CR-02”在复杂海底安全航行的能力得到提高，避碰与爬坡的能力得到增强。项目组研制成功了“CR-02”半物理数字虚拟仿真平台，为安全、便捷地进行深海应用奠定了基础；研制成功了全新型的测深侧扫声纳系统，使“CR-02”具有进行地形地貌探测和浅地层剖面能力。（沈阳自动化所供稿）